JP 402022837 A JAN 1990

(54) WAFER PROBING APPARATUS

(43) 25.1.1990 (19) JP (11) 2-22837 (A)

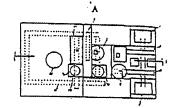
(21) Appl. No. 63-173413 (22) 11.7.1988

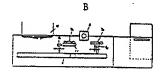
(71) MITSUBISHI ELECTRIC CORP (72) CHIKAHIRO TOUKAWA

(51) Int. Cl. H01L21/66,G01R31/26

PURPOSE: To obtain a wafer probing apparatus which inspects a semiconductor element efficiently and can reduce a production cost by a method wherein a stage used to hold a wafer and a mechanism used to control and shift the stage are divided into a control region in an inspection region and into a control region in an alignment and defect-marking region for an inspection.

CONSTITUTION: A wafer is loaded on a stage 7a by means of a suction device 5. The stage 7a is transported to an alignment part 8 by means of a shift mechanism 9a and is aligned. After this alignment operation has been completed, the shift mechanism 9a is shifted to a point 11b, and controls the stage 7a; the wafer whose inspection has been completed is housed in a housing cassette 2 by means of a belt conveyance system 4 from a stage 7b by means of a suction device 6 on the housing side. The inspected wafer is transferred to the suction device 6; after that, the stage 7b receives the wafer by means of the suction device 5 on the supply side and is shifted to the alignment part 8. After an alignment operation has been completed, the stage 7b is on standby at a point 11a. The stage 7a where the wafer under inspection has been loaded and a shift mechanism 9b inspect the wafer by using a mutual signal with reference to an IC tester. .





11: holding stand. 12: fixed axis. At Fig. L. B: Fig. 2

⑩日本国特.許庁(JP)

四公開特許公報(A)

平2-22837 ⑩公開 平成2年(1990)1月25日

Sint, Cl. 5

識別配号 庁内整理番号

H D1 L /21/66 G 01 R - 31/26

В 7376-5F 7807-2G

審査請求 未請求 請求項の数 1 (全4頁)

9発明の名称

ウエハプロービング装置

②特 頭 昭63-173413 顧 昭63(1988)7月11日

兵庫県伊丹市瑞原 4 丁目 1 番地 三菱電機株式会社北伊丹

製作所内

の出 願 人 三菱電機株式会社 東京都千代田区丸の内2丁目2番3号

弁理士 大岩 增雄

外2名

1. 発明の名称

ウエハブローピング整置

特許請求の範囲

ウェハ状態にある半導体素子を検査するウェハ プロービング装置において、ICテスターと半導 (体表子との無気的接続を行う提針装置の設けられ た枝蚕領域における「Cテスターとの制御による 半導体業子を搭載したウェハの位置制御をするた めの協規と、技量ウェハの供給、収納、及び詳細 なアライメントを行うための囚機とを複数備え、 上記抜数の機構が独立して動作可能とする制御規 館を備えたウェハブローピング装置。

3. '発明の詳細な説明

〔避糞上の利用分野〕

この発明はウェハブローピング装置に関し、特 にウェハ状態にある半導体集積回路の検査装置の 改良に関するものである。

「世来の技術)

*半導体製造装置である従来のウェハブロービン

グ袋屋の根据を示す平面図を取る図に示す。図に (2)は校笠茂ウエハを収納するための収納カセット、 (3)はウェハを供給カセツト(1)からアライメント部 (8)へ収送するための収送ペルト、(4)は核在符クエ ハを収納カセツト(2)まで搬送するペルト散送茶、 (7)はウェハを保持するステージ、(5)(6)は取送ペル ト系(1)とステージ(7)間を巡ぶ段簑袞登、(9)はステ - ジを移動させる移動機構、叫は【C テスターと の接続を行う探針装置の設けられた検査機械であ る。アライメント部(8)はステージ(7)上のウェハの 位配合せを行う。

次に助作について説明する。供給カセット(1)よ り 放送ペルト(3)により 遊ばれたウェハは 吸着装置 (5)によりステージ(7)に搭載されアライメント部(8) で辟細な位置合せが行なわれ、位置合せの完了後 **技在領域叫に返ばれ、探針装置を介して【Cテス** ターにより異気的砂定が行われる。個々の半群体 菜子の検査を行う検査領域叫に選ばれたウェハは、 ブロービング装置から砂制御信号によりICテス

特閱平2-22837(2)

ター何で枝在をスタートし、「Cテスター何から ・ た。 の検査の完了信号により、次の試験業子を探針装 置の位置へ移動する。 被試験ウェハ上のすべての 半導体祭子の検査が上記動作の繰り返しで行われ た後、収納を行う吸着装置(6)によりステージ(1)か ・6 巫ばれ、ベルト放送茶(1)により収納カセツト(2) へ収納される、この役供給カセット(1)より次の被 検査ウエハが供給され検査を行う。Cの一連の助 作の繰り返しにより複数枚のウェハの検査が完了

(発明が解決しようとする課題)

従来のウエハブローピング装置は以上のように 叔成されているので被検査クエハが撤送、位置合 せを完了し枚亜領域に選ばれるまでICチスター は待切しなければならず、また検査完了後の撤送 処理時間等の時間を要やさなければならない。ま た半導体無視回路の高級敵化により位置合せに要 する時間も大きくなり、歩留りの低い素子の検査 では検亜全体に占めるICテスターの認動時間が 少なくなり生産コストが増大などの問題点があつ

ず周一時に独自に動作し、またウエハブロービン グ装置からの制御信号に基づき助作する。ウェハ **保持ステージは2つの移動機機によりクエハの供** 絵部、アライメント部、検帯領域、反納部を耳い

〔要旋例〕

以下、この発明に係る半導体製造製置の一製施 例を図について説明する。第1回はウェハブロー ピング装置を示す平面図、第2回は第1回の[·[における所面図で、共に一部省路して表わしたも のである。 数中(1)~(6)。(8)。04は節3図の従来例 に示したものと関等であるので説明を省略する。 (7a),(7b) はウェハを保持するステージ、(8a), (9b)は堪動力により平面上を移動することのでき る移動機構、吸はウエハブローバーのステージ移 助電照を定める固定軸である。切はウェハ係特を するステージ (7a),(7b) とそれを移動する移動機 铒 (9a).(9b) との接続、分牒を行うための保持台 である。 (11a).(11b) は移動機構 (9a) (9b) が (7a) (7b) のステージを移動するためのポイント

この発明は上記のような問題点を解消するため になされたもので、ウェハ状態の半導体素子の核 **五を効率的に実施できるとともに、半導体要子の** 生産コストを低級できるウェハブローピング装置 を得ることを目的とする。

[無照を解決するための手段]

との発明に係るウェハブローピング装置は、ウ エハを保持するステージと、上記ステージを移動 する機構を、検査領域にあるウエハ及びスチージ の位置制御を行う機構、検査完了ウェハの不良マ ーキングやウエハの供給、収納、アライメントに 践する位置制御協構に分割するとともに、ウエハ を保持するステージを複数値数け互いの機模間の 移動を可能にしたものである。

[作用]

この発明における第1の拡撲は、「Cチスター からの位号とプローバーからの制御信号により被 核蚕ウェハの検査のための位置制御を実施する。 第2の機構は上記第1の機構の動作の有無を問わ

を示す。

次に動作について説明する。このようなウェハ ブローピング装置においては、供給カセツト(1)か ら散送ベルト(3)により選ばれたウェハは吸着袋包 (5)により、ステージ(7a)に搭載される。ステージ (7a) は移動機構(9a)によりアライメント部(8)に気 ばれ、詳細な位置合せが行われる。位置合せ完了 後、ポイント (lia) で移動機構 (8a) に益づく割御 を離れ、移動機構(9b)により検査領域如に移動し ウェハの検査がスタートする。移動機根(9a)はポ イント (11b) に移動し、ステージ(7a) を制 切し、 収納 ლの吸着装置(d)によりスチージ(7b)より検査 完了済ウェハをベルト設送系(I)で収約カセット(2) に収納する。検査済ウエハを吸着装置(6)に渡した のち、ステージ(76)は供給回の吸を装置(6)により ウエハを受け取りアライメント部(8)へ移動する。 アライメント発了役ステージ(7b)はポイント(11a) で存機する。一方校査中のウェハを搭載したステ ~ ジ (7g) 、 移動 規構 (9b) は 【 C チスター と の 相互 信号によりウェハの検査を実施し、完了後移動機

特開平2-22837(3)

なお、上記実施例では、ウェハを保持するステージ及び移動協構を各々2つの場合について説明・したが、ウェハブローバーの機能例えば、不良マーキングを検査発了後別の機能として実施する場合などマーキング機構専用のステージ、移動機構を設けるなど、複数の制御機能を設けてもよい。
(希腊の効果)

以上のように、この発明によれば、ウェハを保持するステージと上記ステージを制御に基づいて 移動する機構を、検査領域における制御領域と、 検査のためのアライメント、不良マーキング領域 での制御領域に分割し、独自に制御することが可能なように構成したので、ウェハ状態の半導体業 子の検査を効率的に実態でき、また、半導体業子の生産コストを低域する効果がある。

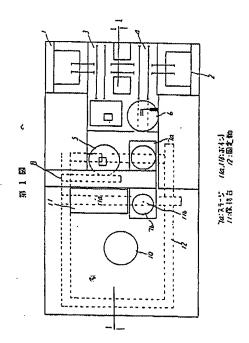
4. 図面の紅単な説明

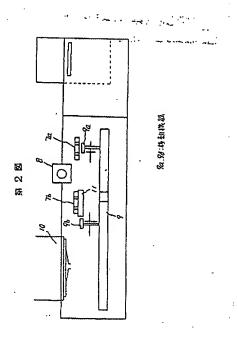
第1回はこの発明に係る半球体製造装置の一実 旋例によるウェハブロービング装置を示す平面図、 第2回は第1回の1・1における断面図、第3回 は従来のウェハブロービング装置を示す平面図で ある。

図において(1)は供給カセット、(2)は収納カセット、(3)は扱送ベルト、(4)はベルト放送系、(5),(6)は改養装置、(7a)・(7b)はステージ、(8)はアライメント部、(9a)・(9b)は移動機構、時は検査領域、のは保持台、(11a)・(11b)はポイント、吸は固定軸である。

なお、図中、岡一符号は岡一、又は相当部分を 示す。

代理人 大岩岩堆





特開平2-22837(4)

